

Voor spuitgietmachines
Für Spritzgießmaschinen **250~650 ton**

Es-1400 II

Es-1400s II

Vrij programmeerbaar
Freie Programmierung

ALGEMENE GEGEVENS - TECHNISCHE DATEN

Voeding Spanning Spannungsversorgung	Perslucht Druckluft	Aandrijving Antrieb	Kiep-as (as C) Kipp-Achse (Achse C)	Pneumatische aandrijvingen - Pneumatische Antrieb		Controller Steuerung
				Max. grijpgewicht Max. Hebegewicht	Kiep-as koppel Drehmoment	
Monophase/Mono Phase AC 230-240V±10% (50/60Hz)	0.49 Mpa	AC Servo Moter tandriem AC Servo Motor Zahnriem	Pneumatisch 90° Pneumatisch 90°	10 kg	57.7 Nm	STEC-NC2

SPECIFIEKE GEGEVENS - SPEZIFISCHE DATEN

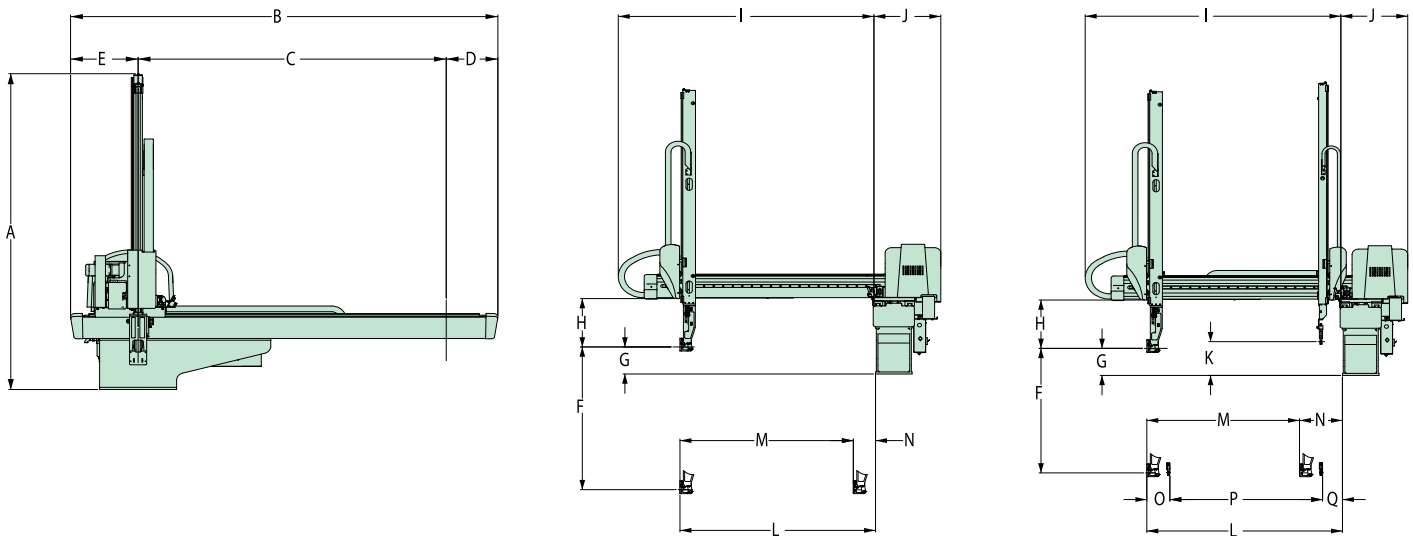
Model Modell	Slag (mm) - Hub (mm)				Energie verbruik (KVA) Energie Verbrauch (KVA)	Stroom verbruik (KW) Stromverbrauch (kW)	Netto gewicht (kg) Netto Gewicht (kg)		Luchtverbruik (NI/cycle) Luft Verbrauch (NI/cycle)	Nauwkeurigheid (mm) Wiederholbarkeit (mm)
	Verticaal (P) Vertikal (P)	Verticaal (A) Vertikal (A)	Korte slag Kurzhub	Traverse Traverse			Robot Roboter	Pendant Tastatur		
Es-1400 II	1400	—	(P) 140 ~1240	2400	3.8	2.0	435	1.1	3.9	± 0.1
Es-1400s II		1450	(P) 270~1240 (C) 110~1080		5.4	2.8	473			

STANDAARD UITRUSTING - STANDART AUSRÜSTUNG

Omschrijving	Beschreibung	Omschrijving	Beschreibung
Standaard palletiseren (max. 256 posities)	Standard stapeln bis (max. 256 Positionen)	Product loslaten in de matrijs.	Produkt loslassen in der Form.
Vrij palletiseren (115 punten, 2 niveaus)	Frei Stapeln (115 Positionen, 2 Ebenen)	Vacuüm generator (1 kring)	Vakuumzeuger (1 Kreis)
Kiepen boven matrijs (MDTA)	Kippen über der Form (MDTA)	Achtersnijdings beweging	Hinterschnitt bewegungen
Kiepen tijdens traverse	Kippen während Traverse	Transportband aansturing (potentiaal vrij)	Förderband kontakt (potential frei)
Kiepen boven afleggen	Kippen über Ablage	Intern geheugen 50 programma's	Interner Speicher 50 Programme
Uitwerper aansturen door robot	Auswerfen durch Roboter gesteuert	Paswoord functie	Passwort Funktion
Afkeurproduct wegwerpen (kwaliteits controle)	Fehlschuss ablegen	Uitname spuit / bewegende zijde	Entnahme feste / beweglicher Seite
Opstart shots weggoien	Anfahrsschuss ablegen	3 talen op scherm	3 Sprachen verfügbar
Vertraagd verticaal induiken	Verzögerung vertikal eintauchen	Servo vrij op de Y-as	Servo Y-Achse frei
USB aansluiting voor PC	USB Anschluß für PC	Vrij bewegen in matrijs bij instellen	Frei bewegen waehrend einrichten

OPTIE LIJST - OPTIONEN

	Omschrijving	Beschreibung	Code-Kode	Opmerking	Bemerkung
Product uitname zijde Produkt- entnahme Seite	Matrijs sluiten tijdens omhoog	Wkzg schliessen beim hochfahren	0055-11		
	Antenneschakelaar LS-4	Mechanischer Produktschalter LS-4	0087-02	Micro antenneschakelaar	Antenne Schalter
	Uitwerper terug aansturing	Auswerfer zurück Lenkung	0131-01		
	Grijper druk regelaar	Greifer druckregler	0081-01		
Product aflegzijde Produkt ablegen Seite	2 Product gescheiden afleggen	Product getrennt ablegen, zwei Punkte	0001-02		
	4 Product gescheiden afleggen	Product getrennt ablegen, vier Punkte	0007-03		
	Product rotatie in grijper	Pneumatische Produktdrehung	—		
Extra zusätzlich	Kniptangen in grijper (ventiel)	Schneiden im Greifer (Ventil)	0008-01	tangen niet inbegrepen	Zangen nicht im Lieferumfang enthalten
	Kniptangen aan traverse (ventiel)	Schneiden an der Traverse (Ventil)	0009-01	tangen niet inbegrepen	Zangen nicht im Lieferumfang enthalten
	Extra vacuüm generator	Weitere Vakuum-Erzeuger	0007-04		
	Alarmlamp (rood, zonder toeter)	Alarmlampe (Rot, ohne Hupe)	0024-01		
	Snelwisselkop	Schnellwechsel System	0043-01		



AFMETINGEN (mm - ABMESSUNGEN (mm))		Es-1400 II	Es-1400s II
Beschrijving	Beschreibung	mm	
A	Totale hoogte	Gesamthöhe	
B	Totale lengte	Gesamtlänge	
C	Traverseslag	Traverse hub	
D	Oversteek traverse aflegzijde	Überhang Ablagseite	
E	Oversteek traverse uitname zijde	Überhang Spritzseite	
F	Ⓟ Max. verticale slag product arm	Ⓟ Maximal Hub Produktarm	
G	Ⓟ Hart grijper boven robotvoet	Ⓟ Greiferkopf position über Roboterfuß	
H	Ruimte boven hart grijper	Freiraum über Greifer	
I	Lengte korteslag arm	Länge Kurzhub arm	
J	Breedte traverse	Breite Traverse	
K	Ⓞ Hart S-grijper boven robotvoet	Ⓞ Greiferkopfposition über Roboterfuß	
L	Ⓟ Maximale product-arm voor positie	Ⓟ Max. Position der Y Achse	
M	Ⓟ Maximale slag product-arm	Ⓟ Max. Hub der Y Achse	
N	Ⓟ Minimale product-arm terug positie	Ⓟ Min. Position der Y Achse	
O	ⓅⓄ Minimale afstand tussen de 2 armen	ⓅⓄ Min. Nähe zwischen Produkt und Angussarm	
P	Ⓞ Maximale verticale slag S-arm	Ⓞ Max. Hub Angussarm	
Q	Ⓞ Minimale S-arm terug positie	Ⓞ Min. Angussarm rückwärts Position	

Ⓟ Produkt arm
Ⓞ Aansluiting arm

Ⓟ Produkt arm
Ⓞ Angussarm

De genoemde data zijn onder voorbehoud van wijzigingen - Die genannten Daten sind Änderungen vorbehalten

10.14 - C-ES1400S II



STAR AUTOMATION EUROPE S.P.A.
Via Salgari 2R/2S 30030 Caselle di S. Maria di Sala Venezia Italy
Phone: +39 041 57.85.311 Fax: +39 041.57.85.312
sales@star-europe.com

www.star-europe.com

COMPANY WITH
QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
= ISO 9001 =